(19)日本国特許庁(J P)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号

特開平10-314972

(43)公開日 平成10年(1998)12月2日

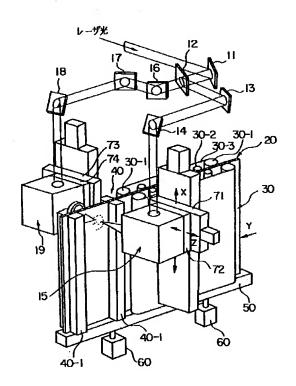
(51) Int.Cl. ⁶	識別記号	ΡΙ
B 2 3 K 26/06		B 2 3 K 26/06 C
G 0 2 B 26/10	104	G 0 2 B 26/10 1 0 4 Z
H05K 3/00		H 0 5 K 3/00 N
		M
3/46		3/46 X
		審査請求 未請求 請求項の数8 OL (全 5 頁)
(21)出願番号	特願平 9-129418	(71)出顧人 000002107
		住友重機械工業株式会社
(22) 出顧日	平成9年(1997)5月20日	東京都品川区北品川五丁目9番11号
		(72)発明者 宗 富美夫
		神奈川県平塚市夕陽ヶ丘63番30号 住友重
		機械工業株式会社平塚事業所内
		(72)発明者 安達 和幸
		神奈川県平塚市夕陽ヶ丘63番30号 住友重
		機械工業株式会社平塚事業所内
• •		(74)代理人 弁理士 後藤 祥介 (外2名)

(54) 【発明の名称】 レーザ加工装置

(57)【要約】

【課題】 加工速度の向上を図ることのできるレーザ加工装置を提供すること。

【解決手段】 レーザ発振器からのパルス状のレーザ光をガルバノスキャナにより振らせプリント配線基板20 に照射して加工を行うレーザ加工装置であり、プリント配線基板は、その両面に加工領域を持つ。プリント配線基板の両面側にそれぞれ、ガルバノスキャナを有する加工へッド15、19を配置してプリント配線基板の両面側に同時に加工を行うようにした。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 レーザ発振器からのパルス状のレーザ光 をガルバノスキャナにより振らせ被加工基板に照射して 加工を行うレーザ加工装置において、

前記被加工基板は、その両面に加工領域を持ち、 前記被加工基板の両面側にそれぞれ、前記ガルバノスキ ャナを配置して前記被加工基板の両面側に同時に加工を 行うようにしたことを特徴とするレーザ加工装置。

【請求項2】 請求項1記載のレーザ加工装置におい て、更に、前記レーザ発振器からのレーザ光を2つに分 10 岐する光分岐手段を備えることにより、分岐したレーザ 光をそれぞれ、前記被加工基板の両面側の前記ガルバノ スキャナに導くようにしたことを特徴とするレーザ加工 装置。

【請求項3】 請求項2記載のレーザ加工装置におい て、前記光分岐手段は、ハーフミラーあるいはビームス プリッタであることを特徴とするレーザ加工装置。

【請求項4】 請求項3記載のレーザ加工装置におい て、更に、前記被加工基板の両面側のガルバノスキャナ をそれぞれ、前記被加工基板の基板面に平行に移動させ 20 る駆動機構と、前記被加工基板の基板面に垂直な方向に 微調整する駆動機構とを備えたことを特徴とするレーザ 加工装置。

【請求項5】 請求項4記載のレーザ加工装置におい て、更に、前記被加工基板を前記ガルバノスキャナによ る加工域に向けてピッチ送りする送り機構と、該送り機 構により送られてきた前記被加工基板をクランプするク ランプ機構と、加工済みの前記被加工基板を前記クラン プ機構から受け取って排出する排出機構とを備えたこと を特徴とするレーザ加工装置。

【請求項6】 請求項5記載のレーザ加工装置におい て、前記送り機構、前記クランプ機構、及び前記排出機 構はそれぞれ、前記被加工基板を立てた状態で保持する ものであることを特徴とするレーザ加工装置。

【請求項7】 請求項5記載のレーザ加工装置におい て、前記送り機構、前記クランプ機構、及び前記排出機 構はそれぞれ、前記被加工基板を寝かせた状態で保持す るものであることを特徴とするレーザ加工装置。

【請求項8】 請求項6あるいは7記載のレーザ加工装 置において、前記被加工基板の両面側のガルバノスキャ 40 ナはそれぞれ、前記パルス状のレーザ光を前記被加工基 板の基板面に対して一方向に振らせるための第1のガル バノミラーと該第1のガルバノミラーからのレーザ光を 前記一方向と直角な方向に振らせるための第2のガルバ ノミラーとを有し、前記被加工基板に対して同時に別の 加工パターンによる加工を行うものであることを特徴と するレーザ加工装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

し、特に穴あけ加工を主目的とし、その加工速度を向上 させることができるように改良されたレーザ加工装置に 関する。

[0002]

【従来の技術】電子機器の小形化の要求に伴い、これに 使用されるプリント配線基板の高密度実装化が進展して いる。すなわち、プリント配線基板は、従来の単純両面 基板から、多層構造のプリント配線基板に急速に移行し ている。単純両面基板では、表面と裏面間の導通をとる ために微細なドリルで貫通孔(スルーホールあるいはバ イアホール)を形成する。この際の孔径は最小径0.3 10枚積重ねて一度に穴あけ加工する。

【0003】しかし、前述の多層構造のプリント配線基 板は、絶縁層と導体層のサンドイッチ構造が少なくとも 3層以上となり、併せて、更なる高密度化によって、孔 径のダウンサイジング化が要求されている。このような 要求に対しては、ドリル方式の採用が難かしくなってき で、それ以下であるとドリルの刃が折損する事故が多発

する。 【0004】そこで、ドリル方式に代る新しい技術とし て、パルス状のレーザによる穴あけ加工装置が提供され ている。穴あけ加工を主目的としたレーザ加工装置は、 レーザ発振器からのレーザをガルバノスキャナと呼ばれ る走査系を用いて振らせることで、プリント配線基板上 に設定された加工領域に所定の加工パターンによる穴あ け加工を行う。このレーザ加工装置はまた、プリント配 線基板を搭載するステージをX軸方向、Y軸方向に水平 30 移動可能な、いわゆるX-Yステージを備えたものが一 般的である。通常、プリント配線基板は、母板と呼ばれ るある大きさを持ったものが用意され、この母板に設定 された多数の加工領域に同じ加工パターンによる穴あけ 加工が行われる。加工領域の大きさは、通常、一辺が数

cm程度である。これは、ガルバノスキャナによる走査

系の走査可能な範囲で決まる。X-Yステージは、走査

系によりある加工領域に対する加工が終了すると、次の

加工のために母板を移動させるために使用される。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】いずれにしても、これ までのレーザ加工装置では、プリント配線基板に対して 片面ずつ加工を行う。これに対し、例えば2層構造のプ リント配線基板では、2層のそれぞれに穴あけ加工を行 う必要がある。これまでのレーザ加工装置では片面のす べての加工領域に対する加工が終了した後、プリント配 線基板を上下逆にして再びすべての加工領域に対して加 工を行う。ここで、2層構造の各層のプリント配線基板 の加工パターンは異なっているのが、普通である。

【0006】したがって、これまでのレーザ加工装置で 【発明の属する技術分野】本発明はレーザ加工装置に関 50 は、加工速度の増加には制限があり、プリント配線基板 の反転装置が必要である。

【0007】そこで、本発明の課題は、加工速度の飛躍 的な向上を図ることのできるレーザ加工装置を提供する ことにある。

【0008】本発明の他の課題は、両面に異なる加工を 施す場合であっても被加工基板の反転装置を必要としな いレーザ加工装置を提供することにある。

[0009]

【課題を解決するための手段】本発明は、レーザ発振器 らせ被加工基板に照射して加工を行うレーザ加工装置に おいて、前記被加工基板は、その両面に加工領域を持 ち、前記被加工基板の両面側にそれぞれ、前記ガルバノ スキャナを配置して前記被加工基板の両面側に同時に加 工を行うようにしたことを特徴とする。

【0010】本発明によればまた、前記レーザ発振器か らのレーザ光を2つに分岐する光分岐手段を備えること により、分岐したレーザ光をそれぞれ、前記被加工基板 の両面側の前記ガルバノスキャナに導くようにしたこと を特徴とするレーザ加工装置が提供される。

【0011】なお、前記光分岐手段は、ハーフミラーあ るいはビームスプリッタで実現される。

【0012】本発明によれば更に、前記被加工基板の両 面側のガルバノスキャナをそれぞれ、前記被加工基板の 基板面に平行に移動させる駆動機構と、前記被加工基板 の基板面に垂直な方向に微調整する駆動機構とを備えた ことを特徴とするレーザ加工装置が提供される。

【0013】本発明によれば更に、前記被加工基板を前 記ガルバノスキャナによる加工域に向けてピッチ送りす る送り機構と、該送り機構により送られてきた前記被加 30 工基板をクランプするクランプ機構と、加工済みの前記 被加工基板を前記クランプ機構から受け取って排出する 排出機構とを備えたことを特徴とするレーザ加工装置が 提供される。

【0014】なお、前記送り機構、前記クランプ機構、 及び前記排出機構はそれぞれ、前記被加工基板を立てた 状態あるいは寝かせた状態のいずれに保持するものであ っても良い。

【0015】また、前記被加工基板の両面側のガルバノ スキャナはそれぞれ、前記パルス状のレーザ光を前記被 40 加工基板の基板面に対して一方向に振らせるための第1 のガルバノミラーと該第1のガルバノミラーからのレー ザ光を前記一方向と直角な方向に振らせるための第2の ガルバノミラーとを有し、前記被加工基板に対して同時 に別の加工パターンによる加工を行う。

[0016]

【発明の実施の形態】図1を参照して、本発明の好まし い実施の形態によるレーザ加工装置について説明する。 図1において、光学系について説明すると、図示しない

11を介してビームスプリッタ12に導く。 ビームスプ リッタ12は入射したレーザ光を2つに分岐するための ものであり、これはハーフミラーのような他の手段で代 用されても良い。分岐されたレーザ光の一方は、第2、 第3の反射鏡13、14を経由して第1の加工ヘッド1 5に導入される。分岐されたレーザ光の他方は、第4、 第5、及び第6の反射鏡16、17、18を経由して第 2の加工ヘッド19に導入される。

【0017】図2を参照して、第1の加工ヘッド15に からのパルス状のレーザ光をガルバノスキャナにより振 10 ついて簡単に説明する。第1の加工ヘッド15は、入射 したレーザ光の断面形状を所定の正方形あるいは円形に 成形するマスク15-0と、成形されたレーザ光をプリ ント配線基板20の加工領域上においてX軸方向に振ら せる第1のガルバノミラー15-1と、この第1のガル バノミラー15-2からのレーザ光を今度はプリント配 線基板20の加工領域上においてY軸方向に振らせる第 2のガルバノミラー15-2と、第2のガルバノミラー 15-2からのレーザ光をプリント配線基板20の加工 領域に対して垂直かつ焦点を結ぶようにするための $f \theta$ 20 レンズと呼ばれる光学レンズ15-3とを含む。第1の 加工ヘッド15は更に、これをプリント配線基板20に 対して精密に位置決めするために、アラインメント光学 系を含む。このアラインメント光学系は、プリント配線 基板20に付されたアラインメントマークを検出し、そ の検出結果により以下に述べる機械系が制御される。以 上の構成は、第2の加工ヘッド19についても同様であ

> 【0018】次に、機械系について説明する。本形態で は、プリント配線基板20を立てた状態にてその両面側 に第1、第2の加工ヘッド15、19により同時に別の 加工パターンで加工を行う点に特徴を有する。このため に、プリント配線基板20を加工ヘッドによる加工域に 向けてピッチ送りする送り機構30と、この送り機構3 0により送られてきたプリント配線基板20をクランプ するクランプ機構40と、加工済みのプリント配線基板 20をクランプ機構40から受け取って排出する排出機 構とを備えている。

【0019】送り機構30は、プリント配線基板20の 両面側に配置された駆動ローラ30-1、従動ローラ3 0-2、ベルト30-3、及び駆動ローラ30-1を駆 動するステッピングモータ(図示せず)を含み、プリン ト配線基板20を立てた状態にて挟んで搬送する。 排出 機構は図示していないが、送り機構30と同様の構成で 良く、ピッチ送りは必要無い。クランプ機構40は、プ リント配線基板20をその加工領域外の両端において挟 んで保持する一対のクランパ40-1を有する。なお、 送り機構30及びクランプ機構40は支持枠50に設け られ、支持枠50は図中上下方向の精密位置決めを行う ための上下位置調整機構60により上下方向に位置決め レーザ発振器からのパルス状のレーザ光を第1の反射鏡 50 調整可能にされている。すなわち、上下位置調整機構6

0は、アラインメント光学系からの検出結果により図示 しない制御装置により制御されて、上下方向の自動位置 調整が行われる。プリント配線基板20は、図中下端縁 が支持枠50に接した状態で搬送及びクランプされる。 【0020】第1、第2の加工ヘッド15、19はそれ ぞれ、プリント配線基板20の基板面に平行な図中上下 方向 (以下、これをX軸方向と呼ぶ) 及びプリント配線 基板20の基板面に対して垂直な方向(以下、これを2 軸方向と呼ぶ) に移動可能にされている。 第1の加工へ ッド15について言えば、X軸方向の駆動系71とZ軸 10 方向の駆動系72とで移動可能にされている。X軸方向 の駆動系71は、第1の加工ヘッド15を図中上下方向 に移動させるためのものである。 すなわち、第1の加工 ヘッド15によりプリント配線基板20のある加工領域 に対する加工が終了すると、X軸方向の駆動系71は第 1の加工ヘッド15をプリント配線基板20の次の加工 領域に対向するように下降させる。一方、乙軸方向の駆 動系72は、プリント配線基板20の厚みが変更された 場合に、f θレンズとプリント配線基板 2 0 の基板面と の間の距離を補正するためのものである。プリント配線 20 基板20の厚みの変更は、1 mm以内であり、したがっ て補正距離も1mm以内である。第2の加工ヘッド19 も同様に、X軸方向の駆動系73とZ軸方向の駆動系7 4とで移動可能にされている。上述した機械系は、すべ て前述した制御装置により制御される。

【0021】ここで、図3を参照して被加工基板の一例として、2層構造のプリント配線基板について説明する。ポリイミドやエボキシ系樹脂による第1、第2の絶縁基板100、200はそれぞれ、300側に導電層として銅パターン101、201が形成されている。第1、第2の絶縁基板100、200個パターン101、201が形成されている。第1、第2の絶縁基板100、20のの銅パターン101、201に対応する箇所にそれぞれ、スルーホール102、202が形成される。スルーホール102、202の形成箇所はあらかじめ決まっており、この形成箇所により1つの加工領域における加工パターンがあらかじめ形成される。プリント配線基板には、このような加工領域が一定ピッチで上下左右に多数領域設定されているものとする。

【0022】次に、機械系の動作について説明する。図 40 示しないプリント配線基板のスタック装置から自動ハンドリング装置により一枚のプリント配線基板20が送り機構30に縦にして挿入される。続いて、送り機構30が起動されてプリント配線基板20をピッチ送りする。この時、クランプ機構40におけるクランパ40-1は開いた状態にあってプリント配線基板20を受け入れ可能な状態にある。ピッチ送りは、アラインメント光学系がプリント配線基板20に付されたアラインメントマークを検出するまで行われる。アラインメント光学系がアラインメントマークを検出すると、送り機構30は停止 50

し、クランプ機構40におけるクランパ40-1が閉じられてプリント配線基板20を保持する。この状態でプリント配線基板20のY軸方向に関する位置決めが終了している。次に、アラインメント光学系の検出結果により、X軸方向に関してずれがある場合には、上下位置調整機構60が駆動されてX軸方向に関する位置決めが行われる

6

【0023】このようにして、X軸方向、Y軸方向に関する位置決めが終了すると、第1、第2の加工ヘッド15、19が作動し、プリント配線基板20の両面における最初の加工領域に同時に異なった加工パターンによる加工が行われる。加工が終了すると、第1、第2の加工ヘッド15、19が次の加工領域に対向するように下降する。次に加工領域に対しても同様な加工が行われ、以後、同様な加工が一列分、すなわちプリント配線基板20の最下部の加工領域まで継続される。

【0024】プリント配線基板20の最下部の加工領域に対する加工が終了すると、送り機構30が駆動されてプリント配線基板20を一定ピッチだけY軸方向に移動させ、第1、第2の加工ヘッド15、19が次の列の最初の加工領域に対向するようにする。勿論、この時クランプ機構40はクランプを解除している。以下、第1、第2の加工ヘッド15、19は最下部から上方へ移動しながら、第2列目の加工領域に対する加工を行う。そして、最後の列の加工領域に対する加工が終了すると、排出機構が駆動されて加工済みのプリント配線基板20が排出され、送り機構30には次のプリント配線基板がセットされる。

【0025】なお、レーザ発振器としては、CO2 レー が発振器、特にTEA(Transversely Excited Atmospheric pressure)CO2 レーザ発振器の他、エキシマレーザ発振器やYAGレーザ発振器等が利用できる。また、上記の形態ではプリント配線基板に穴あけ加工を行う場合について説明したが、本発明はプリント配線基板に対する穴あけ加工に限らず、シート状の被加工基板の両面に同時加工を行うレーザ加工装置全般に適用可能である。勿論、被加工基板の両面に同時にまったく同じ加工パターンによる加工を行うこともできる。

40 [0026]

【発明の効果】以上説明してきたように、本発明による レーザ加工装置は、被加工基板の両面に同時加工を行う ことができるようにしたので、加工速度が飛躍的に向上 し、その結果、加工費原単位の削減、生産性の向上に大 きく寄与する。また、被加工基板の反転装置も不要とな る。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の好ましい実施の形態によるレーザ加工 装置の要部構成を概略的に示した図である。

0 【図2】図1における加工ヘッドの構成例を示した図で

【図3】被加工基板の一例を2層構造のプリント配線基 板の場合について示した断面図である。

【符号の説明】

11、13、14 第1、第2、第3の反射鏡

12 ビームスプリッタ

16、17、18 第4、第5、第6の反射鏡

15、19 第1、第2の加工ヘッド

15-0 マスク

15-1、15-2 第1、第2のガルバノミラー 10 72、74

20 プリント配線基板

30 送り機構

30-1 駆動ローラ

30-2 従動ローラ

30-3 ベルト

40 クランプ機構

40-1 クランパ

50 支持枠

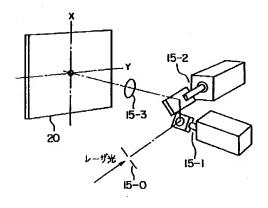
60 上下位置調整機構

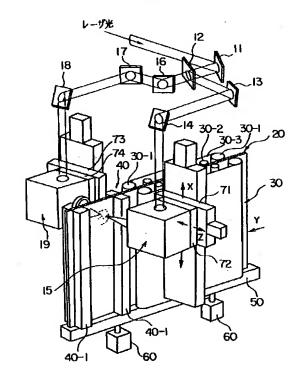
71,73 X軸方向の駆動系

Z軸方向の駆動系

【図1】

【図2】





【図3】

